技术指标



主要特点

Trimble最新的全站仪平台,其灵活性可 在诸多应用中得到利用

更加广泛的业务机会具有完全的系统 支持,可运用于诸如监测等特殊工程 任务中

MagDrive磁驱技术可获得最高速度和 最高效率

MultiTrack™多目标跟踪技术可提供被动和主动跟踪选择

Trimble® S8全站仪是Trimble最先进的全站仪,专门为测量应用和特殊工程应用而设计,具有卓越的性能。Trimble S8可给出1"角度精度和1 mm + 1 ppm的EDM精度,同时还具有许多可提高效率和生产率的特性。

最先进的全站仪平台

Trimble S8仪器建立在Trimble最新的全站仪平台基础之上。无论是测量应用还是特殊工程应用,您都能从这种最新的光学技术中获益,提高生产率。

例如: Trimble® MagDrive™磁驱伺服技术可确保 Trimble S8操作快速静默,使测量或监测目标速度 能够在静默状态下比常规电动全站仪快40%。同时,它可快速检测到目标移动,及早发出告警。 MagDrive磁驱技术的无摩擦运动特点,极大降低了仪器磨损,您可以尽情无忧地一周二十四小时连续使用仪器。

完备的工程应用系统

Trimble S8全站仪与Trimble Survey
Controller™外业软件和新近推出的Trimble®
4D Control™软件和谐配合,无缝连接,是特殊应用的完备解决方案。

Trimble S8 全站仪

Trimble S8具有以下独特性能:

- Trimble® FineLock™技术是智能化跟踪传感器, 其窄视域可使Trimble S8不受周围棱镜干扰而检测到目标。这一特性可使您更加灵活地安置棱镜, 提供了卓越可靠的精度。
- 10 Hz高速同步数据输出使数据采集在动态应用中更加快速、更加准确。例如:在铁路监测中,运送车或ATV可以快速移动,而精度不受影响。

TRIMBLE SURVEY CONTROLLER 外业软件 – 工程模块

现在,Trimble Survey Controller软件提供单独的工程模块。因为Trimble的这个工程解决方案采用Trimble Survey Controller界面,它可使测量业务向工程应用的拓展变得非常容易 - 测量人员不需要学习新的软件。

TRIMBLE 4D CONTROL 软件

Trimble 4D Control是后处理软件,专门为包括监测在内的工程应用而设计。它以JobXML格式单独从Trimble Survey Controller读取,并显示随着时间推移而出现的目标移动。在高可视度界面上显示的结果易于分析。软件可以定制,以提供诸如目标移动的警告和告警等特性。

综合测量

无论是什么应用,Trimble S8全站仪都可提供全面的Trimble® Integrated Surveying™解决方案。

在工程应用中,外业数据流导入到 Trimble 4D Control 软件可作到平滑无缝,一产生结果,便可立即显示出来。在非工程应用中,Trimble S8全站仅可并入到 Trimble 解决方案中,用于更典型的测量应用中。例如: 其光学数据可以与GPS和三维扫描数据组合起来,它还可用作Trimble® I.S.流动站。

灵活机动的Trimble S8是投资的安全保障,确保您的投资获得快速回报。



TRIMBLE S8 DR高精仪

性能
角度测量
精度(基于DIN18723标准偏差)1'
角度读数(最小计数)
标准1'
跟踪2'
平均值0.1'
自动水准补偿器
类型中心双轴
精度0.5'
测程±6
距离测量
2014042
精度(标准偏差)
棱镜模式
标准
跟踪
DR模式
标准测量±(3 mm + 2 ppm
跟踪
• • •
测量时间
棱镜模式
标准
跟踪
平均观测 ¹ 每次测量 2 利
DR模式
标准
跟踪
平均观测 ² 每次测量 3-15 秒
测程(标准晴朗条件3、4)
棱镜模式
单棱镜3000 m
单棱镜长测程模式5000 m
三棱镜5000 m
三棱镜
三棱镜. .5000 m 三棱镜长测程模式. .7000 m 最短可能测程. .1.5 m
三棱镜. .5000 m 三棱镜长测程模式. .7000 m 最短可能测程. 1.5 m DR模式(一般)
三棱镜. .5000 m 三棱镜长测程模式. .7000 m 最短可能测程. 1.5 m DR模式(一般)
三棱镜. .5000 m 三棱镜长测程模式. .7000 m 最短可能测程. 1.5 m DR模式(一般) .>120 m 柯达灰色卡(18%反射)5. .>120 m
三棱镜. .5000 m 三棱镜长测程模式. .7000 m 最短可能测程. 1.5 m DR模式(一般) .>120 m 柯达灰色卡(18%反射)5. .>120 m 柯达灰色卡(90%反射)5. .>150 m
三棱镜. .5000 m 三棱镜长测程模式. .7000 m 最短可能测程. 1.5 m DR模式(一般) .>120 m 柯达灰色卡(18%反射)5. .>120 m
三棱镜. .5000 m 三棱镜长测程模式. .7000 m 最短可能测程. 1.5 m DR模式(一般) h 柯达灰色卡(18%反射)5. .>120 m 柯达灰色卡(90%反射)5. .>150 m 最短测程. .1.5 m
三棱镜. .5000 m 三棱镜长测程模式. .7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) .>120 m 柯达灰色卡(18%反射) ⁵ . .>120 m 最短测程. .>150 m EDM规格 1.5 m
三棱镜. .5000 m 三棱镜长测程模式. .7000 m 最短可能测程. 1.5 m DR模式(一般) h 柯达灰色卡(18%反射)5. .>120 m 柯达灰色卡(90%反射)5. .>150 m 最短测程. .1.5 m
三棱镜 5000 m 三棱镜长测程模式 7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 有达灰色卡(18%反射)5 >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5 >150 m 長短测程 基短测程 1.5 m EDM规格 光源 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光
三棱镜. 5000 m 三棱镜长测程模式. 7000 m 最短可能测程. 1.5 m DR模式(一般) 柯达灰色卡(18%反射)5. >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5. >150 m 最短测程. 1.5 m EDM规格 光源. 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光DR模式为2类激光DR模式为2类激光DR模式为2类激光
三棱镜. 5000 m 三棱镜长测程模式. 7000 m 最短可能测程. 1.5 m DR模式(一般) 柯达灰色卡(18%反射)5. >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5. >150 m 長短测程. 1.5 m EDM规格 卷光源. 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光 DR模式为2类激光激光瞄准器同轴(标准). 2类激光
三棱镜. 5000 m 三棱镜长测程模式. 7000 m 最短可能测程. 1.5 m DR模式(一般) 柯达灰色卡(18%反射)5. >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5. >150 m 最短测程. 1.5 m EDM规格 光源. 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光DR模式为2类激光DR模式为2类激光DR模式为2类激光
三棱镜. 5000 m 三棱镜长测程模式. 7000 m 最短可能测程. 1.5 m DR模式(一般) 柯达灰色卡(18%反射)5. >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5. >150 m 最短测程. 1.5 m EDM规格 光源. 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光 激光瞄准器同轴(标准). 2类激光
三棱镜. 5000 m 三棱镜长测程模式. 7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 柯达灰色卡(18%反射)5. >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5. >150 m 最短测程. 1.5 m EDM规格 光源 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光 DR模式为2类激光 激光瞄准器同轴(标准) 2类激光 未定发散棱镜模式 水平 4 cm/100 m
三棱镜. 5000 m 三棱镜长测程模式. 7000 m 最短可能测程. 1.5 m DR模式(一般) 柯达灰色卡(18%反射)5. >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5. >150 m 最短测程. 1.5 m EDM规格 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光 DR模式为2类激光 DR模式为2类激光 次聚 放射链推器同轴(标准) 2类激光 水平 淮水平 4 cm/100 m 垂直. 4 cm/100 m
三棱镜. 5000 m 三棱镜长测程模式. 7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 柯达灰色卡(18%反射)5. >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5. >150 m 最短测程. 1.5 m EDM规格 光源 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光 DR模式为2类激光 激光瞄准器同轴(标准) 2类激光 未定发散棱镜模式 水平 4 cm/100 m
三棱镜. 5000 m 三棱镜长测程模式. 7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 村达灰色卡(18%反射)5 村达灰色卡(90%反射)5 >150 m 最短测程. 1.5 m EDM规格 光源. 光源. 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光DR模式为2类激光 激光瞄准器同轴(标准) 2类激光 光束发散棱镜模式 人平交散校镜模式 水平 4 cm/100 m 光束发散DR模式 4 cm/100 m
三棱镜 5000 m 三棱镜长测程模式 7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 村达灰色卡(18%反射)5 >120 m 村达灰色卡(90%反射)5 >150 m 長短测程 上海 1.5 m EDM规格 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光 光源 激光显标器同轴(标准) 2类激光 光束发散棱镜模式 2类激光 水平 4 cm/100 m 光束发散DR模式 4 cm/100 m 光束发散DR模式 4 cm/100 m 光束发散DR模式 2 cm/50 m
三棱镜. 5000 m 三棱镜长测程模式. 7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 村达灰色卡(18%反射)5 村达灰色卡(90%反射)5 >150 m 最短测程. 1.5 m EDM规格 光源. 光源. 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光DR模式为2类激光 激光瞄准器同轴(标准) 2类激光 光束发散棱镜模式 人平交散校镜模式 水平 4 cm/100 m 光束发散DR模式 4 cm/100 m
三棱镜. 5000 m 三棱镜长测程模式. 7000 m 最短可能测程. 1.5 m DR模式(一般) 柯达灰色卡(18%反射)5. >120 m 村达灰色卡(90%反射)5. >150 m 最短测程. 1.5 m EDM规格 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光DR模式为2类激光为2类激光为定数散棱镜模式 光束发散棱镜模式 2类激光光水平 4 cm/100 m 4 cm/100 m 光束发散DR模式水平 4 cm/100 m 垂直. 2 cm/50 m 垂直. 2 cm/50 m 垂直. 2 cm/50 m
三棱镜. 5000 m 三棱镜长测程模式. 7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 为达灰色卡(18%反射)5 >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5 >150 m 最短测程. 1.5 m EDM规格 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光 DR模式为2类激光 NR模式为2类激光 NR模式为2类激光 2类激光 光束发散棱镜模式 水平 4 cm/100 m 光束发散棱镜模式 水平 2 cm/50 m 4 cm/100 m 光束发散DR模式 水平 2 cm/50 m 2 cm/50 m 垂直 2 cm/50 m 130 ppm ~ 160 ppm 连续
三棱镜. 5000 m 三棱镜长测程模式. 7000 m 最短可能测程. 1.5 m DR模式(一般) 柯达灰色卡(18%反射)5. >120 m 村达灰色卡(90%反射)5. >150 m 最短测程. 1.5 m EDM规格 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光DR模式为2类激光为2类激光为定数散棱镜模式 光束发散棱镜模式 2类激光光水平 4 cm/100 m 4 cm/100 m 光束发散DR模式水平 4 cm/100 m 垂直. 2 cm/50 m 垂直. 2 cm/50 m 垂直. 2 cm/50 m
三棱镜 5000 m 三棱镜长测程模式 7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 柯达灰色卡(18%反射)5 >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5 >150 m 最短测程 1.5 m EDM规格 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光 光源 DR模式为2类激光 激光瞄准器同轴(标准) 2类激光 光束发散棱镜模式 4 cm/100 m 班重直 4 cm/100 m 大平 2 cm/50 m 大气改正 -130 ppm ~ 160 ppm 连续 总体规格
三棱镜. 5000 m 三棱镜长测程模式. 7000 m 最短可能测程. 1.5 m DR模式(一般) 柯达灰色卡(18%反射)5. >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5. >150 m 最短测程. 1.5 m EDM规格 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光 DR模式为2类激光 为2类激光 为2类激光 次率 4 cm/100 m 激光瞄准器同轴(标准) 2类激光 水平 业业 4 cm/100 m 光束发散DR模式 水平 2 cm/50 m 垂直 2 cm/50 m 大气改正 -130 ppm ~ 160 ppm 连续 总体规格 整平
三棱镜 .5000 m 三棱镜长测程模式 .7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 村达灰色卡(18%反射)5 .>120 m 柯达灰色卡(90%反射)5 .>150 m 最短测程 1.5 m EDM规格 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光 光源
三棱镜 5000 m 三棱镜长测程模式 7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 柯达灰色卡(18%反射)5 >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5 >150 m 最短测程 1.5 m EDM规格 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光 光源 激光正极管660nm; 棱镜模式为1类激光 激光瞄准器同轴(标准) 2类激光 水平 4 cm/100 m 光束发散棱镜模式 4 cm/100 m 光束发散DR模式 4 cm/100 m 光束发散DR模式 2 cm/50 m 本重 2 cm/50 m 大气改正 -130 ppm ~ 160 ppm 连续 总体现格 基率 基座圆水准气泡 8'/2 mm LC显示屏电子双轴水准分辨率 0.3'
三棱镜 5000 m 三棱镜长测程模式 7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 柯达灰色卡(18%反射)5 >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5 >150 m 最短测程 1.5 m EDM规格 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光 光源 激光正极管660nm; 棱镜模式为1类激光 激光瞄准器同轴(标准) 2类激光 水平 4 cm/100 m 光束发散棱镜模式 4 cm/100 m 光束发散DR模式 4 cm/100 m 光束发散DR模式 2 cm/50 m 本重 2 cm/50 m 大气改正 -130 ppm ~ 160 ppm 连续 总体现格 基率 基座圆水准气泡 8'/2 mm LC显示屏电子双轴水准分辨率 0.3'
三棱镜 5000 m 三棱镜长测程模式 7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 柯达灰色卡(18%反射)5 >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5 >150 m 最短测程 1.5 m EDM规格 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光 光源 激光正极管660nm; 棱镜模式为1类激光 水源 DR模式为2类激光 水平数长腹棱镜模式 4 cm/100 m 光束发散皮膜线式 4 cm/100 m 光束发散DR模式 4 cm/100 m 光束发散DR模式 2 cm/50 m 本重 2 cm/50 m 大气改正 -130 ppm ~ 160 ppm 连续 总体现格 基座 基座圆水准气泡 8'/2 mm LC显示屏电子双轴水准分辨率 0.3' 伺服系统 MagDrive磁驱伺服技术,
三棱镜 5000 m 三棱镜长测程模式 7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 柯达灰色卡(18%反射)5 >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5 >150 m 最短测程 1.5 m EDM规格 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光 光源 2类激光 光束发散棱镜模式 2类激光 水平 4 cm/100 m 垂直 2 cm/50 m 大气改正 -130 ppm ~ 160 ppm 连续 总体规格 整平 基座圆水准气泡 8/2 mm LC显示屏电子双轴水准分辨率 0.3* 伺服系统 MagDrive磁驱伺服技术、同服/角度综合传感器,电磁直接驱动
三棱镜 5000 m 三棱镜长测程模式 7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 柯达灰色卡(18%反射)5 >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5 >150 m 最短测程 1.5 m EDM规格 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光 光源 2类激光 光束发散棱镜模式 2类激光 水平 4 cm/100 m 垂直 2 cm/50 m 大气改正 -130 ppm ~ 160 ppm 连续 总体规格 整平 基座圆水准气泡 8/2 mm LC显示屏电子双轴水准分辨率 0.3* 伺服系统 MagDrive磁驱伺服技术、同服/角度综合传感器,电磁直接驱动
三棱镜 5000 m 三棱镜长测程模式 7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 柯达灰色卡(18%反射)5 >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5 >150 m 最短测程 1.5 m EDM规格 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光 及尺模式为2类激光 之类激光 水平 2类激光 水平 水平 4 cm/100 m 光束发散核镜模式 水平 4 cm/100 m 光束发散DR模式 水平 2 cm/50 m 垂直 2 cm/50 m 大气改正 -130 ppm ~ 160 ppm 连续 总体规格 整平 基座圆水准气泡 上C显示屏电子双轴水准分辨率 0.3* 何服系统 MagDrive磁驱伺服技术、 伺服/角度综合传感器:电磁直接驱动旋转速度 115度/形
三棱镜 5000 m 三棱镜长测程模式 7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 柯达灰色卡(18%反射)5 >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5 >150 m 最短测程 1.5 m EDM规格 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光 DR模式为2类激光 ** 激光瞄准器同轴(标准) 2类激光 水平 4 cm/100 m 垂直 4 cm/100 m 光束发散DR模式 水平 2 cm/50 m 垂直 2 cm/50 m 大气改正 -130 ppm ~ 160 ppm 连续 总体规格 整平 基座圆水准气泡 8'/2 mm LC显示屏电子双轴水准分辨率 0.3' 伺服系统 MagDrive磁驱伺服技术, 伺服/角度综合传感器 电磁直接驱动 旋转速度 115度/两 旋转速度 115度/两 旋转时间(盘左到盘右) 3.2秒
三棱镜 5000 m 三棱镜长测程模式 7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 村达灰色卡(18%反射)5 >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5 >150 m 最短测程 1.5 m EDM规格 次率 DR模式为2类激光 激光瞄准器同轴(标准) 2类激光 水束皮散棱镜模式 人在m/100 m 垂直 4 cm/100 m 光束发散DR模式 人在m/100 m 垂直 2 cm/50 m 基座圆水准气泡 8'/2 mm LC显示屏电子双轴水准分辨率 0.3' 伺服系统 MagDrive磁驱伺服技术, 伺服/角度综合传感器:电磁直接驱动旋转时间(盘左到盘右) 3.2秒 旋转时间(盘左到盘右) 3.2秒 定位速度180度 3.2秒
三棱镜 5000 m 三棱镜长测程模式 7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 村达灰色卡(18%反射)5 >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5 >150 m 最短测程 1.5 m EDM规格 次率 DR模式为2类激光 激光瞄准器同轴(标准) 2类激光 水束皮散棱镜模式 人在m/100 m 垂直 4 cm/100 m 光束发散DR模式 人在m/100 m 垂直 2 cm/50 m 基座圆水准气泡 8'/2 mm LC显示屏电子双轴水准分辨率 0.3' 伺服系统 MagDrive磁驱伺服技术, 伺服/角度综合传感器:电磁直接驱动旋转时间(盘左到盘右) 3.2秒 旋转时间(盘左到盘右) 3.2秒 定位速度180度 3.2秒
三棱镜 5000 m 三棱镜长测程模式 7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 柯达灰色卡(18%反射)5 >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5 >150 m 最短测程 1.5 m EDM规格 激光二极管660nm; 棱镜模式为1类激光 DR模式为2类激光 ** 激光瞄准器同轴(标准) 2类激光 水平 4 cm/100 m 垂直 4 cm/100 m 光束发散DR模式 水平 2 cm/50 m 垂直 2 cm/50 m 大气改正 -130 ppm ~ 160 ppm 连续 总体规格 整平 基座圆水准气泡 8'/2 mm LC显示屏电子双轴水准分辨率 0.3' 伺服系统 MagDrive磁驱伺服技术, 伺服/角度综合传感器 电磁直接驱动 旋转速度 115度/两 旋转速度 115度/两 旋转时间(盘左到盘右) 3.2秒
三棱镜 5000 m 三棱镜长测程模式 7000 m 最短可能测程 1.5 m DR模式(一般) 村达灰色卡(18%反射)5 >120 m 柯达灰色卡(90%反射)5 >150 m 最短测程 1.5 m EDM规格 次率 DR模式为2类激光 激光瞄准器同轴(标准) 2类激光 水束皮散棱镜模式 人在m/100 m 垂直 4 cm/100 m 光束发散DR模式 人在m/100 m 垂直 2 cm/50 m 基座圆水准气泡 8'/2 mm LC显示屏电子双轴水准分辨率 0.3' 伺服系统 MagDrive磁驱伺服技术, 伺服/角度综合传感器:电磁直接驱动旋转时间(盘左到盘右) 3.2秒 旋转时间(盘左到盘右) 3.2秒 定位速度180度 3.2秒

© 2007, Trimble Navigation Limited 放权所有。Trimble、地埃和三角形组合标志是 Trimble Navigation Limited 的商标。 在美国和他国家登过注册。4D Control. FineLock. Integrated Surveying、MagDrive、Multīrack 和 Trimble Survey Controller 是 Trimble Navigation Limited 的商标。所有其他商标都是各拥有者的财产。PN 022543-410-CN (09/07)

-1.1	
对中	
对中系统	
光学对点器	
放大倍数/最短聚焦距离	
望远镜	
放大倍数	
孔径	40 mm
视域	100 m 处为 2.6 m
最短聚焦距离	1.5 m - 无限
照明十字丝	可变(10步)
内置跟踪灯	
工作温度	
防尘防水	
电源	
内置电池可	≤由細由独11.1 / / / / / / / / / / / / / / / / / /
	心电性电池 II.I V、4.4 An
工作时间6	1 1/1 4 1 11
一个内置电池	
多联电池适配器中三个内置电池	
全自动测量托座带一个内置电池	1 2 小时
重量	
仪器(伺服/自动锁定)	
仪器(全自动测量)	
Trimble CU控制器	0.4 kg
基座	
横轴高度	
通讯	
全自动测量	OSB (4-1) (Bidetootii
自动锁定和全自动测程4	
被动棱镜	
Trimble多跟踪目标	800 m
200米处自动锁定瞄准精度(标准偏差)4	
被动棱镜	
Trimble多跟踪目标	<2 mm
最短搜索距离	0.2 m
角度读数(最小计数)	
标准	
跟踪	2"
平均观测值	0.1"
内置/外接电台类型	
搜索时间(一般)8	
精细锁定	
何细切足 到被动棱镜测程(最小 - 最大) ⁴	20 700
200米处棱镜之间最小间距	0.5 m
用TRIMBLE多跟踪目标进行GPS搜索/GEOLOCK	
GPS搜索/GeoLock	360度
或已定义水平和垂直搜索窗口	
获得解算时间	15-30秒 ⁹
重获目标时间	
测程	
V-9 1-4	- WONCH E HOWNER H

- 1 高精度±(1 mm + 1 ppm)测量温度范围: 5°C~45°C。
 2 定义的重复测量次数可达99次。
 3 标准响例: 无博家, 例天或运度阳光带微热光。
 3 标准响例: 无博家, 例天或运度阳光带微热光。
 4 测程和精度块法于气条件, 枝镜尺寸和背景辐射。
 5 柯达灰色卡, 目录编号: E1527795。
 6 -20°C 温度下的常量是 +20°C 温度下容量的75%。
 3 蓝字类型可用标准取决于不同国家。详细信息,请联系当地Trimble授权经销商。
 8 取决于所述搜索窗口尺寸。
- 9 解算获取时间取决于解算的几何分布和GPS位置质量。

技术规格若有更改, 恕不另行通知。

美国

Trimble Engineering & Construction Group 5475 Kellenburger Road Dayton, Ohio 45424-1099 • USA 邮政编码: 100044 免费电话: 800-538-7800 电话: +1-937-245-5154 传真: +1-937-233-9441

中华人民共和国

www.trimble.com.cn

Trimble 北京代表处 北京市海淀区西直门外大街168号 Singapore PTE Ltd. 腾达大厦2602-05 中华人民共和国 电话: +86-10-8857-7575 传真: +86-10-8857-7161

新加坡 Trimble Navigation

80 Marine Parade Road #22-06, Parkway Parade Singapore, 449269 • SINGAPORE 电话: +65-6348-2212

传真: +65-6348-2232







